PUB-NO: JP411245064A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 11245064 A

TITLE: LASER WELDING APPARATUS OF SUSPENSION FOR DISC DEVICE

PUBN-DATE: September 14, 1999

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

COUNTRY

IIDA, WATARU UMEBAYASHI, AKIRA ISHIKAWA, NOBUYUKI KADOWAKI, TORU TADA, KOZO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

NHK SPRING CO LTD MIYOTA KK

APPL-NO: JP10050819

APPL-DATE: March 3, 1998

INT-CL (IPC): <u>B23 K 26/00</u>; <u>B23 K 26/02</u>; <u>B23 K 26/08</u>; <u>B23 K 37/00</u>; <u>B23 K 37/04</u>; <u>G11</u>

B 17/32

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To conduct a welding operation of a high efficiency by quickly deciding a positioning of a laser emitting hole and a welding object part.

SOLUTION: This laser welding apparatus is equipped with a welding jig 20 which is movable towards a base plate supply part, a load beam supply part and a welding stage 10 as well. A positioning mechanism for positioning the base plate 2 is installed to the welding jig 20. To the welding stage 10, a laser head 91 having a laser emitting hole 90 is installed. The laser head 91 is made to move to a given position by a laser positioning device 92 which is movable in directions of the shafts X, Y, Z crossing each other. After the welding jig 20 having the base plate 2 and the load beam 3 are loaded is transported to the welding stage 10, a positioning of the laser emitting hole 90 against the base plate 2 and the load beam 3 is decided by the laser positioning device 92.

COPYRIGHT: (C)1999, JPO

(19)日本国特許 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平11-245064

(43)公開日 平成11年(1999)9月14日

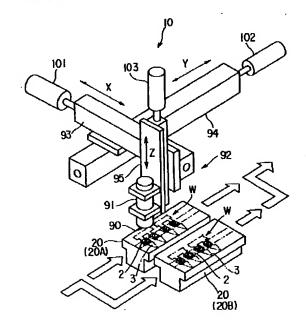
(51) Int.Cl. ⁶		識別記号		FΙ							
B 2 3 K	26/00	310		B 2 3	3 K	26/00	3 1 0 N				
	26/02				2	26/02			A		
	26/08				:	26/08	/08		В		
	37/00					37/00 37/04		F H			
	37/04				;						
			審查請求	未請求	諸求	項の数3	OL	(全 7	頁)	最終頁に続く	
(21)出願番	}	特願平10-50819		(71)	出願人	000004	640				
						日本発	条株式	会社			
(22)出願日		平成10年(1998) 3月3日		神奈川県横浜市金沢区福浦3丁目10番地							
				(71)	(71)出願人 000166			66948			
				1		ミヨタ	株式会	社			
						長野県	北佐久	郡御代I	町大	字御代田4107番	
						地5					
				(72)	発明者	飯田	波				
						神奈川	県横浜	市金沢	X福浦	3丁目10番地	
						日本発	条株式	会社内			
				(74)	代理人	、弁理士	鈴江	武彦	例	5名)	
										最終質に続く	

(54) 【発明の名称】 ディスク装置用サスペンションのレーザ溶接設備

(57)【要約】

【課題】 レーザ出射口と溶接対象部との位置決めを迅 速に行って溶接作業を高能率で実施できるようなレーザ 溶接設備を提供する。

【解決手段】 このレーザ溶接設備は、ベースプレート 供給部とロードビーム供給部と溶接ステージ10とにわ たって移動可能な溶接治具20を備えている。溶接治具 20に、ベースプレート2を位置決めするための位置決 め機構が設けられている。溶接ステージ10には、レー ザ出射口90を有するレーザヘッド91が設けられてい る。レーザヘッド91は、互いに直交するX,Y,Z軸 方向に移動可能なレーザ位置決め装置92によって、所 定位置に移動させることができるようになっている。べ ースプレート2とロードビーム3を乗せた溶接治具20 が溶接ステージ10に搬入されたのち、レーザ位置決め 装置92によって、ベースプレート2とロードビーム3 に対するレーザ出射口90の位置決めがなされる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】ベースプレートとロードビームを有するディスク装置用サスペンションをレーザ溶接するためのレーザ溶接設備であって、

ベースプレート供給部からロードビーム供給部を経て溶接ステージにわたって移動可能でかつベースプレートとロードビームを重ねた状態で所定位置に保持する手段を有する溶接治具と、

前記ベースプレート供給部においてベースプレート取出 し口から受け取ったベースプレートを中間位置決め治具 10 を介して前記溶接治具上に乗せ替えるベースプレート移 載機構と、

前記ロードビーム供給部においてロードビーム収容体から受け取ったロードビームを前記溶接治具上に乗せかつベースプレート上に重ねるロードビーム移載機構と、前記溶接ステージに設けたレーザ出射口と、

前記溶接ステージに位置した前記溶接治具に対して相対 移動可能でかつこの溶接治具上に保持されているベース プレートとロードビームの溶接対象部に対して前記レー ザ出射口を相対移動させることにより両者の位置決めを 20 なすレーザ位置決め装置と、

を具備したことを特徴とするディスク装置用サスペンションのレーザ溶接設備。

【請求項2】前記ベースプレート供給部にパーツフィーダを一対設け、各パーツフィーダにそれぞれ前記ベースプレート取出し口を設けたことを特徴とする請求項1記載のレーザ溶接設備。

【請求項3】前記溶接ステージにおいては、前記溶接治 具を2台並列に設ける構成とし、一方の溶接治具上で溶 接を行っているときに、溶接が終了している他方の溶接 30 治具と溶接前の新たな溶接治具との入替えを行うように したことを特徴とする請求項1記載のレーザ溶接設備。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、ハードディスク駆動装置等のディスク装置に使われるサスペンションのレーザ溶接設備に関する。

[0002]

【従来の技術】例えばパーソナルコンピュータ等に内蔵されるハードディスク駆動装置(略してHDD)は、デ 40 ータの読取りあるいは書込み用のヘッドがサスペンションと呼ばれる部品によって支持されている。図5に例示したサスペンション1は、金属製のベースプレート2と、精密な薄板ばわからなるロードビーム3とを備えている。このサスペンション1は、ロードビーム3の基端部にベースプレート2を厚み方向に重ねた状態で、レーザ溶接によってスポット的に複数の溶接箇所4において溶接される。

【0003】従来、ベースプレート2とロードビーム3 を相対移動させることにより両者のをレーザ溶接するには、溶接治具上の所定位置にベース 50 ザ位置決め装置とを具備している。

プレート2とロードビーム3を重ね、溶接箇所4にレーザ出射口を対向させたのち、レーザ出射口から溶接箇所4に向ってレーザビームを照射することにより、複数の溶接箇所4を順次溶接していた。

2

【0004】このようなサスペンション1を量産する生産ラインにおいて、前記溶接作業は溶接治具上に複数枚のベースプレート2とロードビーム3を乗せた状態で所定の溶接ステージまで搬送し、この溶接ステージにおいて溶接治具の位置決めを行ったのち、レーザによる自動溶接作業を行うようにしている。したがってこの溶接ステージにおいては、固定側であるレーザ出射口に対して溶接治具を水平面内で前後左右方向などに相対移動させることにより、レーザ出射口に対する溶接対象部の位置決めを行なっている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】前述した従来のレーザ 溶接設備は、溶接ステージにおいてアクチュエータによって溶接治具を移動させることにより、レーザ出射口に 対する位置決めを行っているが、溶接治具はかなりの重 量を有し、その慣性モーメントも大であるため、溶接治具を所定の位置まで迅速かつ高精度に移動させることに 困難を伴い、位置決め精度がよくないとか、位置決めに 要する時間が長いなどの改善すべき問題があった。

【0006】また、溶接ステージにおいて溶接作業が終了したのち、溶接治具を溶接ステージから搬出するための段取りにある程度の時間を費やすため、溶接作業に待ち時間が生じてしまい、能率向上の妨げになるという問題もあった。

【0007】従って本発明の目的は、レーザ出射口と溶接対象部との位置決め等を迅速かつ高精度に行えるようにすることにより、溶接作業を能率良く実施できるようなレーザ溶接設備を提供することにある。

[0008]

【課題を解決するための手段】前記の目的を果たすため の本発明は、請求項1に記載したように、ベースプレー ト供給部からロードビーム供給部を経て溶接ステージに わたって移動可能でかつベースプレートとロードビーム を重ねた状態で所定位置に保持する手段を有する溶接治 具と、ベースプレート供給部においてベースプレート取 出し口から受け取ったベースプレートを中間位置決め治 **旦を介して前記溶接治具上に乗せ替えるベースプレート** 移載機構と、ロードビーム供給部においてロードビーム 収容体から受け取ったロードビームを前記溶接治具上に 乗せかつベースプレート上に重ねるロードビーム移載機 構と、溶接ステージに設けたレーザ出射口と、前記溶接 ステージに位置した前記溶接治具に対して相対移動可能 でかつこの溶接治具上に保持されているベースプレート とロードビームの溶接対象部に対して前記レーザ出射口 を相対移動させることにより両者の位置決めをなすレー

【0009】この溶接設備においては、ベースプレート とロードビームを乗せた溶接治具が溶接ステージに搬入 されたのち、レーザ位置決め装置によって、レーザ出射 口の溶接対象部に対する位置決めがなされる。

【0010】この発明は、請求項2に記載したように、 前記ベースプレート供給部にパーツフィーダを一対設 け、各パーツフィーダにそれぞれ前記ベースプレート取 出し口を設けることも含んでいる。

【0011】またこの発明は、請求項3に記載したよう に、溶接ステージにおいては、前記溶接治具を2台並列 10 に設ける構成とし、一方の溶接治具上で溶接を行ってい るときに、溶接が終了している他方の溶接治具と溶接前 の新たな溶接治具との入替えを行うように構成すること も含んでいる。

[0012]

【発明の実施の形態】以下に、本発明の一実施形態のレ ーザ溶接設備について、図面を参照して説明する。この 実施形態のレーザ溶接設備は、図1に示す溶接ステージ 10と、図2に示すベースプレート供給部11(ベース プレート供給ステージ)と、図3に示すロードビーム供 20 給部12 (ロードビーム供給ステージ) と、各ステージ 間を移動する複数の溶接治具20などを備えて構成され ている。

【0013】溶接治具20は、図示しないコンベアの搬 送経路に沿って、ベースプレート供給部11からロード ビーム供給部12を経て、溶接ステージ10まで移動し たのち、再びベースプレート供給部11に戻るようにな っている。

【0014】まず、図2を参照してベースプレート供給 部11について説明する。 ベースプレート供給部11 は、ベースプレート2を溶接治具20上に乗せる機能を 担っている。 このベースプレート供給部11は、一対の パーツフィーダ30,31を備えている。

【0015】パーツフィーダ30,31は、周知の振動 式ボウルフィーダと同様に、多数のベースプレート2を 収容可能な容器部30a,31aを有し、各容器部30 a, 31aに収容されたベースプレート2を、振動によ る送り作用によって、容器部30a,31aから順次取 出すとともに、所定の搬送終端位置に設けたベースプレ ート取出し口32,33まで送る構成としている。ベー 40 スプレート取出し口32,33は容器部30a,31a の上端付近に位置しており、各ベースプレート取出し口 32,33において、ベースプレート2が1枚ずつ水平 な姿勢で停止するように構成されている。

【0016】パーツフィーダ30、31の側方に中間位 置決め治具35が設けられている。この中間位置決め治 具35は、流体シリンダ等を用いた切替え機構36によ り、図2に実線で示す第1の位置P1と、2点鎖線で示 す第2の位置P2 とにわたって往復駆動されるようにな っている。

【0017】中間位置決め治具35の上部には、複数枚 (例えば4枚以上) のベースプレート2を所定の間隔を おいて水平な姿勢に保持するためのベースプレート位置 決め部37が設けられている。このベースプレート位置 決め部37において、複数枚のベースプレート2がそれ ぞれ水平な姿勢を保って水平方向に所定ピッチで並ぶよ うにしている。

【0018】ベースプレート取出し口32、33と中間 位置決め治具35の上方に、第1のベースプレート移載 機構40が設けられている。第1のベースプレート移載 機構40は、水平方向に延びるガイド部材41と、この ガイド部材41に沿って水平方向に移動可能なリニアア クチュエータ等を用いた第1キャリッジ42を備えてい

【0019】第1キャリッジ42は昇降アーム部43を 備えており、この昇降アーム部43には、前述のベース プレート取出し口32,33と対向可能な位置に、エア 吸引方式の吸着パッド等を用いた一対のベースプレート 保持部44,45が設けられている。ベースプレート保 持部44,45は、昇降アーム部43が所定位置まで降 下したときに、ベースプレート取出し口32,33上の ベースプレート2を、それぞれ水平な姿勢のまま1枚ず つ合計2枚吸着できるようになっている。

【0020】昇降アーム部43は、中間位置決め治具3 5に向って降下することにより、それまでベースプレー ト保持部44、45が吸着していたベースプレート2を ベースプレート位置決め部37に受け渡す機能も担って いる。

【0021】中間位置決め治具35の上方には、第1の 30 ベースプレート移載機構40と干渉しない位置に、第2 のベースプレート移載機構50が設けられている。第2 のベースプレート移載機構50は、水平方向に延びるガ イド部材51と、このガイド部材51に沿って水平方向 に移動可能なリニアアクチュエータ等を用いた第2キャ リッジ52を備えている。

【0022】第2キャリッジ52は昇降アーム部53を 備えている。この昇降アーム部53の下面側には、複数 枚(例えば4枚以上)のベースプレート2を水平な姿勢 のまま同時に吸着可能な吸着パッド等を用いたベースプ レート保持部54が設けられている。このベースプレー ト保持部54は、中間位置決め治具35が前記第2の位 置P2 にあるときに、昇降アーム部53がベースプレー ト位置決め部37の高さまで降下することにより、ベー スプレート位置決め部37に乗っている全てのベースプ レート2を水平な姿勢のまま吸着できるように構成され ている。

【0023】この昇降アーム部53は、溶接治具20に 向って降下することにより、それまでベースプレート保 持部54が吸着していたベースプレート2を溶接治具2

50 0に受け渡す機能も担っている。

【0024】溶接治具20の上面側に、図4に示す位置 決め機構60が設けられている。位置決め機構60の一 例は、治具本体61に設けたサポート部材62と、この サポート部材62に対して昇降可能な位置決めピン63 と、サポート部材62を上方に付勢するばね64などを 備えている。そしてベースプレート2の孔2aを位置決 めピン63に挿入することにより、ベースプレート2の 位置が定まるようにしている。この位置決め機構60 は、溶接治具20に保持すべきベースプレート2の枚数 に応じた数だけ設けられている。

【0025】次に、図3に示すロードビーム供給部12 について説明する。このロードビーム供給部12は、ロ ードビーム収容体70と、ロードビーム収容体70の側 方に設けた中間位置決め台71と、これらロードビーム 収容体70と中間位置決め台71の上方に位置するロー ドビーム移載機構72を備えている。

【0026】ロードビーム収容体70は、ロードビーム 集合板W(エッチング等によって成形した複数のロード ビーム3を素板から切り離す前のもの)を、立てた姿勢 で複数枚互いに平行に収納している。ロードビーム集合 20 板Wには複数のロードビーム3が所定ピッチで幅方向に 連なった状態で設けられている。

【0027】ロードビーム移載機構72は、水平方向に 延びるガイドレール75と、このガイドレール75に沿 って水平方向に移動可能な第1のローダ77および第2 のローダ78を備えている。

【0028】第1のローダ77は、ガイドレール75に 沿って移動するリニアスラストモータ等のアクチュエー タを備えたスライダ80と、このスライダ80に設けた 昇降アーム部81と、昇降アーム部81に設けた可動ハ 30 ンド82を備えている。 可動ハンド82は、 図3に示す ようにロードビーム収容体70に対して下を向いた姿勢 と、矢印Rで示すように90°回動上昇して水平となる 姿勢にわたって往復回動できるようになっており、昇降 アーム部86をロードビーム収容体70に向って降下さ せたときに、ロードビーム収容体70からロードビーム 集合板Wを1枚ずつ取出せるようになっている。

【0029】第2のローダ78は、ガイドレール75に 沿って移動するリニアスラストモータ等のアクチュエー タを備えたスライダ85と、このスライダ85に設けた 40 昇降アーム部86と、昇降アーム部86に設けた吸着パ ッド等を有するハンド87を備えている。このハンド8 7は、昇降アーム部86を中間位置決め台71に向って 降下させたときに、中間位置決め台71上のロードビー ム集合板Wを1枚ずつ吸着できるようになっている。

【0030】図1に示す溶接ステージ10は、レーザ出 射口90を有するレーザヘッド91と、このレーザヘッ ド91を位置決めするためのレーザ位置決め装置92を 有している。レーザ位置決め装置92は、水平面に沿う X軸方向に移動可能な第1の可動体93と、水平面に沿 50 53が降下することにより、それまでベースプレート保

うY軸方向に移動可能な第2の可動体94と、垂直面に 沿う2軸方向に移動可能な第3の可動体95とを備えて いる。X軸とY軸とZ軸は互いに直交する三次元の座標 軸を構成している。

【0031】第1の可動体93は第1のアクチュエータ 101によってX軸方向の所望位置まで移動させること でき、第2の可動体94は第2のアクチュエータ102 によってY軸方向の所望位置まで移動させることでき、 第3の可動体95は第3のアクチュエータ103によっ 10 て Z軸方向の所望位置まで移動させることできるように なっている。これらのアクチュエータ101,102, 103は、いずれもマイクロコンピュータ等によって高 精度に位置制御を行うことが可能なサーボモータ等が採 用されている。

【0032】この溶接ステージ10においては、2台の 溶接治具20が互いに平行に並んだ状態で一時的に停止 するとともに、各溶接治具20に対して、上方からビー ムガイド110 (図4に示す) が昇降するようになって

【0033】次に、この実施形態のレーザ溶接設備の作 用について説明する。 溶接治具20は、 図示しないコン ベアの搬送経路に沿って、図2に示すベースプレート供 給部11に搬入される。中間位置決め治具35は、切替 え機構36によって第1の位置P1 にセッティングされ ている。

【0034】このベースプレート供給部11において、 パーツフィーダ30,31のベースプレート取出し口3 2,33の真上に第1のベースプレート移載機構40の 昇降アーム部43を位置させ、昇降アーム部43を降下 させることにより、取出し口32,33上のベースプレ ート2がベースプレート保持部44、45によって吸着 される。

【0035】そののち、第1キャリッジ42がガイド部 材41に沿って水平方向に移動することにより、ベース プレート保持部44,45に吸着されているベースプレ ート2が中間位置決め治具35の真上に移動する。そし て昇降アーム部43が降下することにより、中間位置決 め治具35上にベースプレート2が2枚同時に載置され る。以上の動作を複数回繰返すことにより、所定枚数

(偶数枚)のベースプレート2が中間位置決め治具35 上に載置される。

【0036】次いで、中間位置決め治具35が切替え機 構36によって第2の位置P2 に切替わるとともに、第 2キャリッジ52が中間位置決め治具35上に移動す る。そして昇降アーム部53が降下することにより、中 間位置決め治具35上の全てのベースプレート2が昇降 アーム部53のベースプレート保持部54に吸着された のち、第2キャリッジ52がガイド部材51に沿って溶 接治具20の真上まで移動する。そののち昇降アーム部 持部54に吸着されていた全てのベースプレート2が溶 接治具20上に受け渡される。これらのベースプレート 2は、位置決め機構60によって所定位置に保持され る。

【0037】こうしてベースプレート2が乗った溶接治 具20は、図3に示すロードビーム供給部12まで移送 される。このロードビーム供給部12においては、ロー ドビーム収容体70の上方から第1のローダ77の昇降 アーム部81が降下することにより、可動ハンド82が ロードビーム集合板Wを1枚吸着したのち上昇する。そ 10 してスライダ80がガイドレール75に沿って水平方向 に移動するとともに、可動ハンド82が水平な姿勢に倒 れる。この状態で可動ハンド82が中間位置決め台71 上まで移動したのち昇降アーム部81が降下することに より、中間位置決め台71上にロードビーム集合板Wが 水平な姿勢で受け渡される。

【0038】第1のローダ77が第2のローダ78と干 渉しない位置まで退避したのち、第2のローダ78の昇 降アーム部86が中間位置決め台71の真上に移動す る。そして昇降アーム部86が中間位置決め台71に向 20 ができ、位置決め精度も高いものにすることができる。 って降下することにより、ロードビーム集合板Wを吸着 する。さらにこの昇降アーム部86はロードビーム集合 板Wを吸着したままガイドレール75に沿って溶接治具 20の真上まで移動したのち降下することにより、溶接 治具20上の各々のベースプレート2の上からロードビ ーム集合板Wを重ねる。

【0039】そののち、溶接治具20が図1に示す溶接 ステージ10に搬送される。 溶接治具20は、その搬送 の途中で2つの移送経路に分かれ、2台の溶接治具20 A. 20Bが互いに平行に溶接ステージ10に並ぶこと 30 る。 になる。また、図4に示すようにビームガイド110に よってベースプレート2とロードビーム3がクランプさ れる。位置決めピン63は、ベースプレート2の孔2a とロードビーム3の孔3aとを貫通して上方に突き出 る。

【0040】この状態で、一方の溶接治具20A上に置 かれているベースプレート2とロードビーム3に対し、 レーザ出射口90が所定の溶接対象部と対向するよう に、レーザ位置決め装置92のアクチュエータ101, 102,103が作動することにより、レーザ出射口9 40 0が最初の溶接対象部に対向する。そしてレーザ出射口 90からレーザビームが溶接対象部に向って照射される ことにより、レーザ溶接がなされる。

【0041】引き続き、レーザ出射口90が次の溶接対 象部に対向するようにアクチュエータ101,102, 103が作動することにより、レーザ出射口90が2番 目の溶接対象部に対向する。そしてレーザ出射口90か らレーザビームがこの溶接対象部に向って照射される。 こうして複数の溶接箇所4が順次溶接されてゆく。

【0042】一方の溶接治具20A上のベースプレート 50 30,31…パーツフィーダ

2とロードビーム3の溶接が終了したのち、レーザ出射 口90が他方の溶接治具20B上のベースプレート2と ロードビーム3の溶接対象部に向って移動する。そして この溶接治具20B上においても、前記一方の溶接治具 20Aの場合と同様に複数の溶接対象部が順次溶接され てゆく。また、この溶接治具20B上で溶接が行われて いる間に、既に溶接が終了している一方の溶接治具20 Aが溶接ステージ10から搬出される。そして新たな溶 接治具20Aが搬入されてきて、溶接準備が行われる。

このように溶接準備と溶接後の段取りを行っている間 に、他方の溶接治具20B上では溶接作業が同時進行す るから、無駄な待ち時間が発生することがない。

【発明の効果】請求項1に記載したレーザ溶接設備によ れば、ロードビームとベースプレートとの溶接対象部に 対してレーザ出射口の位置決めをなす際に、溶接治具に 比べて質量がきわめて小さいレーザ出射口側を移動させ て両者の位置決めを行うようにしているから、溶接対象 部とレーザ出射口との位置決め工程を速やかに行うこと また、溶接対象部を一打点ずつ溶接するため、各々の溶 接位置の修正をレーザ位置決め装置のサーボモータ等に よる補正値の変更によって容易に行うことができる。 【0044】請求項2に記載したレーザ溶接設備によれ

ば、ベースプレートを能率良く溶接治具に移載すること ができる。そして請求項3に記載したレーザ溶接設備に よれば、一方の溶接治具上で溶接を行っている間に他方 の溶接治具の入替えを行うためタイムロスの発生がなく なり、さらに能率良くレーザ溶接を遂行することができ

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の一実施形態を示す溶接設備の溶接ス テージの斜視図。

【図2】 本発明の一実施形態を示す溶接設備のベース プレート供給部の斜視図。

【図3】 本発明の一実施形態を示す溶接設備のロード ビーム供給部の斜視図。

【図4】 本発明の一実施形態を示す溶接設備に使われ る溶接治具の一部の断面図。

【図5】 ロードビームとベースプレートの斜視図。 【符号の説明】

1…ディスク装置用サスペンション

2…ベースプレート

3…ロードビーム

4…溶接箇所

10…溶接ステージ

11…ベースプレート供給部

12…ロードビーム供給部

20…溶接治具

Q

32,33…ベースプレート取出し口 37…ベースプレート位置決め部

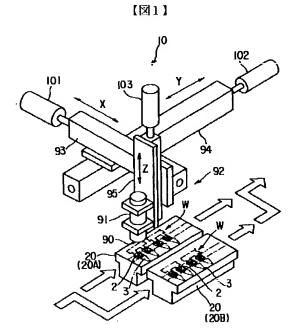
40,50…ベースプレート移載機構

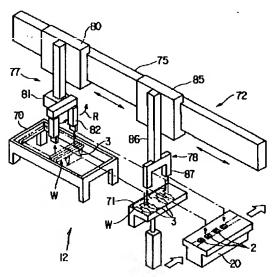
72…ロードビーム移載機構

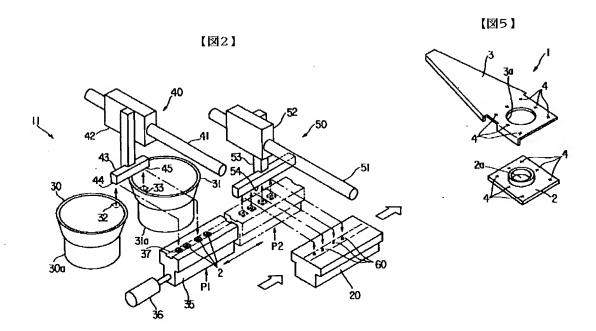
90…レーザ出射口

92…レーザ位置決め装置

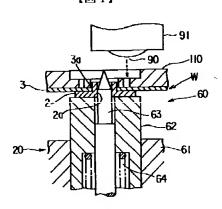
【図3】







【図4】



フロントページの続き

(51) Int. Cl. ⁶

識別記号

G 1 1 B 17/32

FI

G 1 1 B 17/32

Α

(72)発明者 梅林 彰

長野県駒ヶ根市赤穂1170番地の3 日本発

条株式会社内

(72)発明者 石川 信幸

長野県駒ヶ根市赤穂1170番地の3 日本発

条株式会社内

(72) 発明者 門脇 徹

神奈川県愛甲郡愛川町中津字桜台4056番地

日本発条株式会社内

(72)発明者 多田 耕三

長野県北佐久郡御代田町大字御代田4107番

地5 ミヨタ株式会社内